

# 複数台協調制御機能

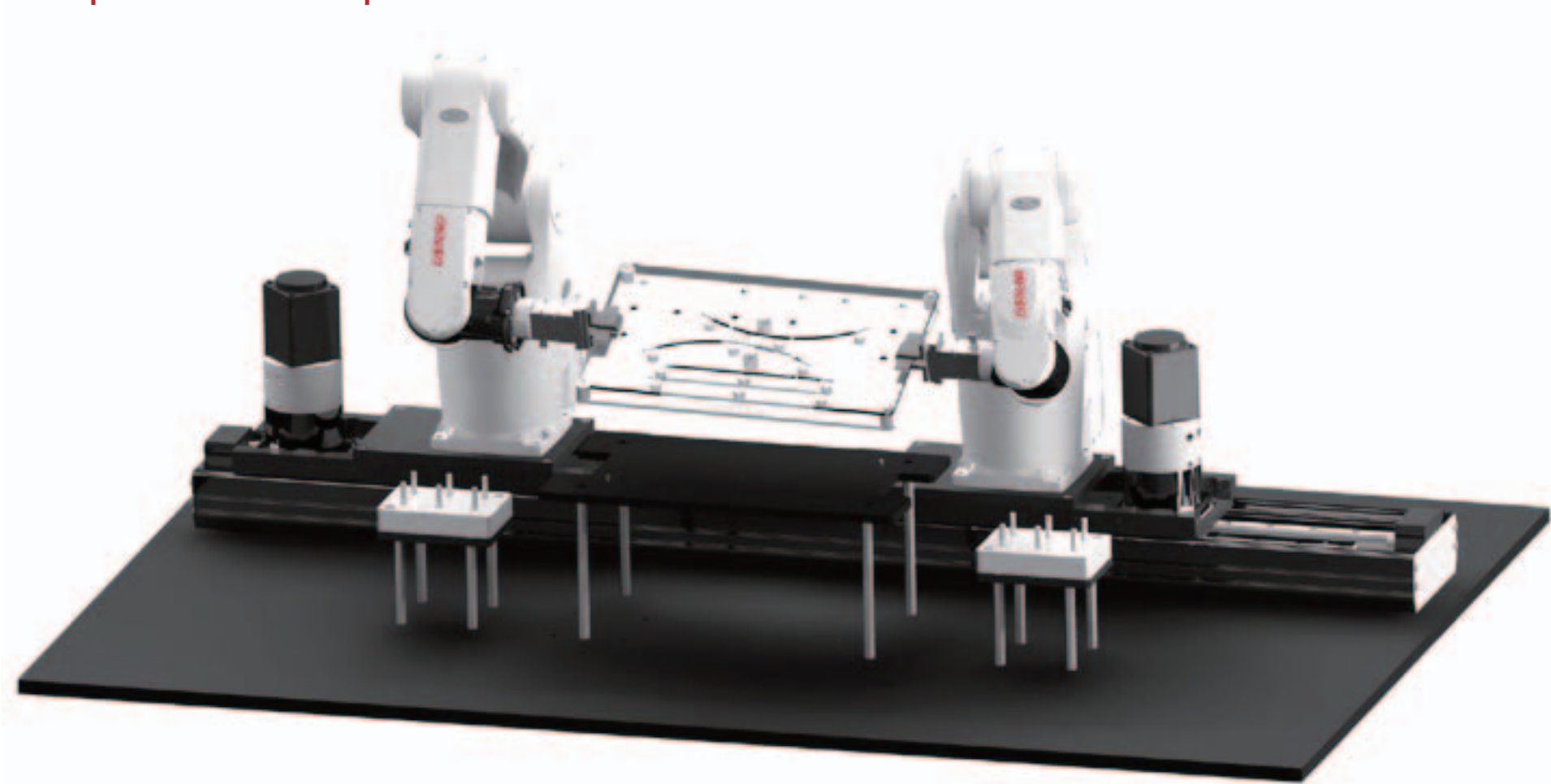
Cooperative Transport System

## これまでできなかった高難度組立・搬送作業を自動化

Automation of great difficulty assembly and transportation application as never before

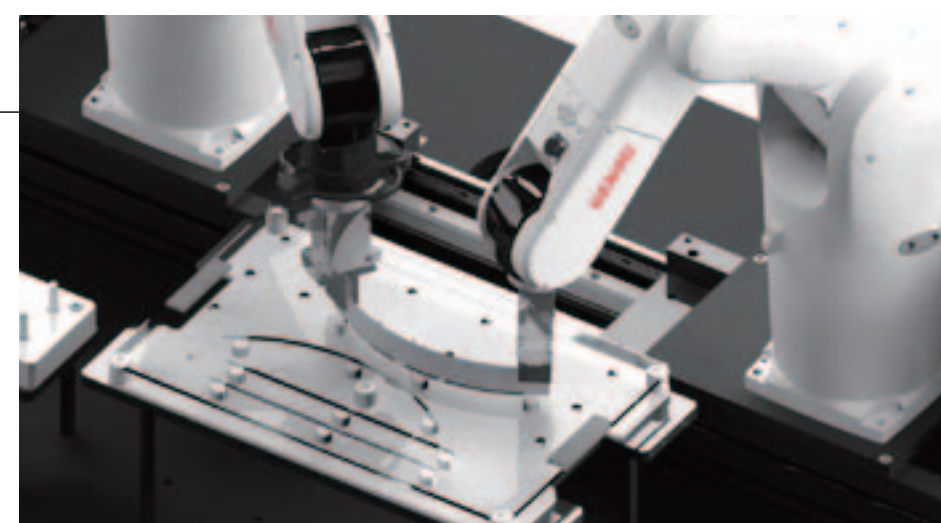
複数台のロボットが協調することにより、曲げ・ひねり動作・長尺物搬送等、これまでできなかった自動化を実現します

Cooperative multiple robots support automation as never before such as bending / twisting motion and long workpieces transportation



### 1 協調制御

- 複数台のロボットで、様々なワークをひねり・曲げながら組み付けることが可能です。
- 付加軸による走行軸を用いることで、任意の長さ(長尺物)のワークに対応可能です。

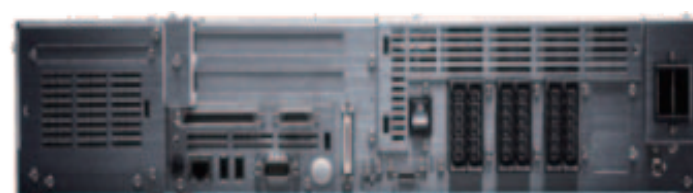
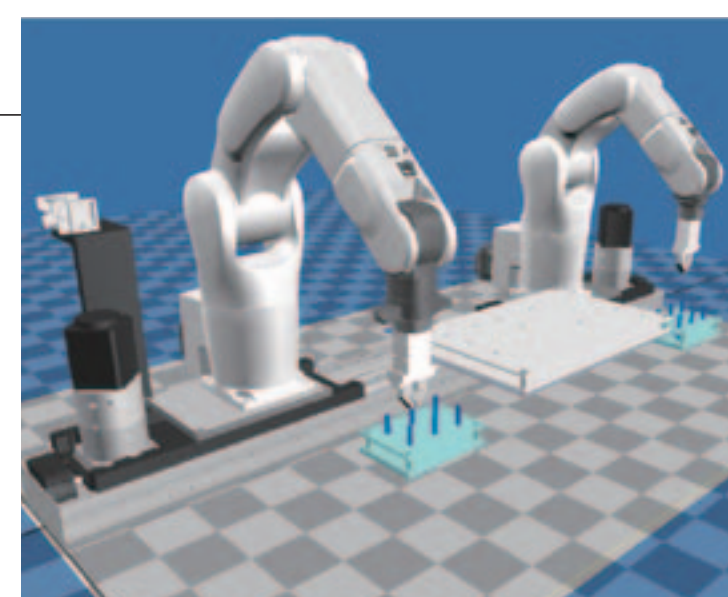
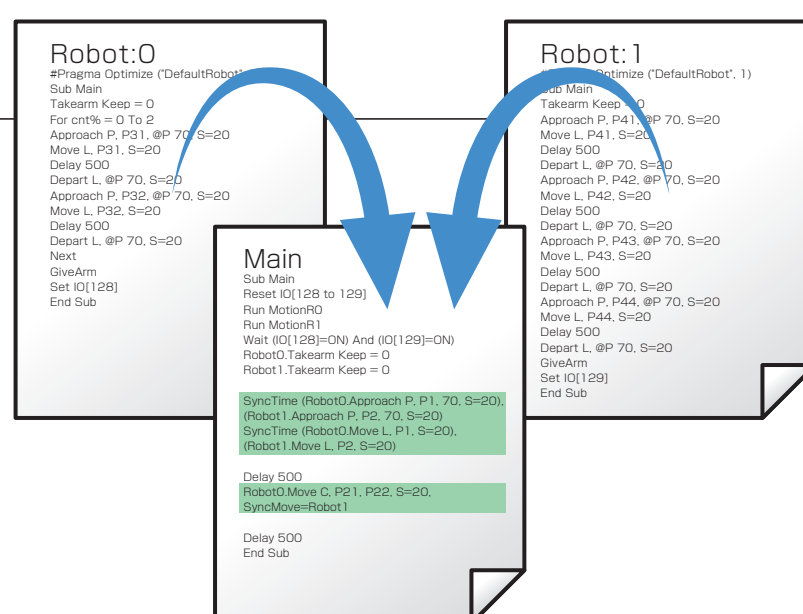


### 2 安心な設備設計

- 排他制御機能により、複数ロボットの干渉領域での衝突を回避します。
- バーチャルフェンス機能により、ロボットと周辺設備の衝突を回避します。

### 3 複数台ロボットに最適な開発環境

- 統合環境  
複数台ロボットのプログラミングを1台のコントローラに集約することにより、協調・同期・単独動作の一元管理を容易に行えます。
- 複数台ロボットシミュレーションツールEMU



**DENSO**